

TER : Bras Robot pour jeu de plateau

Berriri Mehdi, Bounab Fayçal, Djema Sofiane, Doglio Arthur

Juin 2019



Sommaire

- 1 Introduction
 - Présentation du sujet
- 2 État de l'art
 - Technologies utilisées
- 3 Travail effectué
 - Hardware
 - Software
 - Client et Serveur
- 4 Gestion de projet
 - Organisation
 - Tâche
 - Problèmes rencontrés
- 5 Démonstration
- 6 Conclusion

Introduction

Présentation du sujet

Déf

Le but de ce TER est de développer une librairie de commande du bras de robot Joy-It ROBOT02, ou améliorer une librairie existante et de mettre en oeuvre quelques mouvements dans un jeu réel, en fixant les emplacements ou en utilisant une librairie de reconnaissance pour les éléments d'un jeu. block

État de l'art

Technologies utilisées

- 1 Arduino IDE
- 2 Arduino Uno Wifi REV2
- 3 Bras robotique Joy-it ROBOT02

Travail effectué

Hardware

- 1 Assemblage calibrage
- 2 Prise de mesure

Travail effectué

Software

- 1 pronation
- 2 main
- 3 Tests

Travail effectué

Client et Serveur

- 1 Client
- 2 Serveur

Gestion de projet

Organisation

1 Github

Gestion de projet

Tâche

- Mehdi
- Fayçal
- Sofiane
- Arthur

Gestion de projet

Problèmes rencontrés

- probleme 1
- probleme 2
- probleme 3
- probleme 4

Démonstration

Conclusion

Merci pour votre écoute